

16.11.2004

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 4 年 3 月 ~ 4 日
Date of Application:

出 願 番 号 特 願 2 0 0 4 - 0 6 1 0 2 2
Application Number:
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 4 - 0 6 1 0 2 2]

REC'D 04 JAN 2005

WIPO

PCT

出 願 人 松下電器産業株式会社
Applicant(s):

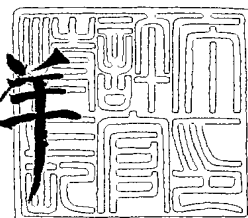
PRIORITY DOCUMENT
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH
RULE 17.1(a) OR (b)

2 0 0 4 年 1 2 月 1 7 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

小 川

洋



【書類名】 特許願
【整理番号】 2892062021
【あて先】 特許庁長官殿
【国際特許分類】 G11B 17/00
【発明者】
 【住所又は居所】 愛媛県温泉郡川内町南方 2 1 3 1 番地 1 松下寿電子工業株式会
社内
 【氏名】 太田 秀彦
【特許出願人】
 【識別番号】 000005821
 【氏名又は名称】 松下電器産業株式会社
【代理人】
 【識別番号】 100087745
 【弁理士】
 【氏名又は名称】 清水 善廣
【選任した代理人】
 【識別番号】 100098545
 【弁理士】
 【氏名又は名称】 阿部 伸一
【選任した代理人】
 【識別番号】 100106611
 【弁理士】
 【氏名又は名称】 辻田 幸史
【手数料の表示】
 【予納台帳番号】 070140
 【納付金額】 21,000円
【提出物件の目録】
 【物件名】 特許請求の範囲 1
 【物件名】 明細書 1
 【物件名】 図面 1
 【物件名】 要約書 1

【書類名】 特許請求の範囲**【請求項 1】**

ターンテーブルのハブ本体の径方向に、複数の爪本体を移動可能に設け、前記爪本体でディスク中心孔部を押さえてディスクを保持するチャッキング装置であって、前記爪本体を前記ハブ本体に対して外方へ付勢する弾性部材を設け、前記爪本体は、前記ディスクと接触する爪部と、前記弾性部材による外方向への移動を規制する爪側ストッパーとを有し、前記ハブ本体は、前記爪部が外方へ突出可能な爪用開口部と、前記爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーとを有し、前記ディスクが前記爪部に保持されている記録・再生状態で、前記ディスクの厚さが薄い場合には、前記ディスクが厚い場合と比較して、前記爪部は外方に移動するとともに、前記爪部の位置が低くなることを特徴とするチャッキング装置。

【請求項 2】

前記爪本体の先方側に設けられた上向ガイド面と、前記上向ガイド面と対向する位置に設けられた、前記ハブ本体の下向受面が、先方側が低くなる傾きをもって設けられたことを特徴とする請求項 1 に記載のチャッキング装置。

【請求項 3】

ターンテーブルのハブ本体の径方向に、複数の爪本体を移動可能に設け、前記爪本体でディスク中心孔部を押さえてディスクを保持するチャッキング装置であって、前記爪本体を前記ハブ本体に対して外方へ付勢する弾性部材を設け、前記爪本体は、前記ディスクと接触する爪部と、前記弾性部材による外方向への移動を規制する爪側ストッパーとを有し、前記ハブ本体は、前記爪部が外方へ突出可能な爪用開口部と、前記爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーとを有し、前記爪本体の前記弾性材による外方向への移動を規制する前記爪側ストッパーを、前記ディスクが前記爪部に保持されていないスタンバイ状態での前記爪本体の下端部の下部部品との接触部よりも、先方側に設け、前記爪側ストッパーと当接する前記ハブ側ストッパーを、下側が先方側に寄った傾斜面としたことを特徴とするチャッキング装置。

【請求項 4】

前記爪部の先端部より下方位置に下向ガイド面を設け、前記下向ガイド面と対向する位置の前記ハブ本体に上向受面を設け、前記下向ガイド面を、少なくとも第 1 の傾斜面と第 2 の傾斜面で構成し、前記爪部を上部から前記ディスクによって押圧した時に、前記第 1 の傾斜面を、前記爪部の先端部が前記ディスクの中心孔部に挿入され又は前記ディスクの中心孔部に挿入される手前まで前記上向受面と当接する面とし、前記第 2 の傾斜面を、前記爪部の先端部が前記ディスクの中心孔部に挿入された後に前記上向受面と当接する面とし、前記第 2 の傾斜面を前記第 1 の傾斜面よりも、押圧方向に対する角度を小さくし、前記爪部を上部から押圧することにより、前記下向ガイド面が前記上向受面に沿って摺動し、前記爪部が内方へ移動することを特徴とする請求項 1 に記載のチャッキング装置。

【請求項 5】

前記弾性部材としてコイルばねを用い、前記爪側ストッパーと前記ハブ側ストッパーとの当接位置を、前記コイルばねの中心線よりも下方に設けるとともに前記爪部よりも内方に設けたことを特徴とする請求項 1 に記載のチャッキング装置。

【請求項 6】

前記爪本体の下端面を円弧状としたことを特徴とする請求項 1 に記載のチャッキング装置。

【請求項 7】

請求項 1 から請求項 6 のいずれかに記載のチャッキング装置を用いたディスク装置であって、ベース本体と蓋体とからシャーシ外装を構成し、前記シャーシ外装のフロント面には、ディスクを直接挿入するディスク挿入口を形成し、前記ベース本体に設けたトラバースによってスピンドルモータとピックアップとを保持し、前記スピンドルモータの上面に

前記ターンテーブルを備え、前記トラバースを前記ベース本体に対して近接離間させることを特徴とするディスク装置。

【書類名】 明細書

【発明の名称】 チャッキング装置

【技術分野】

【0 0 0 1】

本発明は、CDやDVDなどのディスク状の記録媒体への記録、または再生を行うディスク装置に関し、特に外部からディスクを直接挿入し、または直接排出できる、いわゆるスロットイン方式のディスク装置に適したチャッキング装置に関する。

【背景技術】

【0 0 0 2】

従来のディスク装置は、トレイまたはターンテーブル上にディスクを載置し、このトレイやターンテーブルを装置本体内に装着するローディング方式が多く採用されている。

しかし、このようなローディング方式では、トレイやターンテーブルが必要な分、ディスク装置本体を薄型化するには限度がある。

一方、スロットイン方式のディスク装置としては、ディスク面に搬送ローラを当接させてディスクを引き込む方式が提案されている（例えば特許文献1）。

【特許文献1】 特開平7-220353号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0 0 0 3】

しかし、例えば特許文献1で提案されているようなスロットイン方式では、ディスク直径より長い搬送ローラを用いるために、装置幅を広くしなければならず、さらにこの搬送ローラによって厚みも増してしまう。

従って、このようなスロットイン方式のディスク装置では、ディスク装置本体の薄型化や小型化を図ることは困難である。

【0 0 0 4】

そこで本発明は、薄型化と小型化を図ることができるチャッキング装置を提供することを目的とする。

特に本発明は、ディスクがディスク装置に挿入されていないスタンバイ状態における、ターンテーブル上方のディスク挿入のための高さスペースを小さくすることに着目して、ディスク装置の薄型化を図ることができるチャッキング装置を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0 0 0 5】

請求項1記載の本発明のチャッキング装置は、ターンテーブルのハブ本体の径方向に、複数の爪本体を移動可能に設け、前記爪本体でディスク中心孔部を押さえてディスクを保持するチャッキング装置であって、前記爪本体を前記ハブ本体に対して外方へ付勢する弾性部材を設け、前記爪本体は、前記ディスクと接触する爪部と、前記弾性部材による外方向への移動を規制する爪側ストッパーとを有し、前記ハブ本体は、前記爪部が外方へ突出可能な爪用開口部と、前記爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーとを有し、前記ディスクが前記爪部に保持されている記録・再生状態で、前記ディスクの厚さが薄い場合には、前記ディスクが厚い場合と比較して、前記爪部は外方に移動するとともに、前記爪部の位置が低くなることを特徴とする。

請求項2記載の本発明は、請求項1に記載のチャッキング装置において、前記爪本体の先方側に設けられた上向ガイド面と、前記上向ガイド面と対向する位置に設けられた、前記ハブ本体の下向受面が、先方側が低くなる傾きをもって、設けられたことを特徴とする。

請求項3記載の本発明のチャッキング装置は、ターンテーブルのハブ本体の径方向に、複数の爪本体を移動可能に設け、前記爪本体でディスク中心孔部を押さえてディスクを保持するチャッキング装置であって、前記爪本体を前記ハブ本体に対して外方へ付勢する弾性部材を設け、前記爪本体は、前記ディスクと接触する爪部と、前記弾性部材による外方

向への移動を規制する爪側ストッパーとを有し、前記ハブ本体は、前記爪部が外方へ突出可能な爪用開口部と、前記爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーとを有し、前記爪本体の前記弾性材による外方向への移動を規制する前記爪側ストッパーを、前記ディスクが前記爪部に保持されていないスタンバイ状態での前記爪本体の下端部の下部部品との接触部よりも、先方側に設け、前記爪側ストッパーと当接する前記ハブ側ストッパーを、下側が先方側に寄った傾斜面としたことを特徴とする。

請求項 4 記載の本発明は、請求項 1 に記載のチャッキング装置において、前記爪部の先端部より下方位置に下向ガイド面を設け、前記下向ガイド面と対向する位置の前記ハブ本体に上向受面を設け、前記下向ガイド面を、少なくとも第 1 の傾斜面と第 2 の傾斜面で構成し、前記爪部を上部から前記ディスクによって押圧した時に、前記第 1 の傾斜面を、前記爪部の先端部が前記ディスクの中心孔部に挿入され又は前記ディスクの中心孔部に挿入される手前まで前記上向受面と当接する面とし、前記第 2 の傾斜面を、前記爪部の先端部が前記ディスクの中心孔部に挿入された後に前記上向受面と当接する面とし、前記第 2 の傾斜面を前記第 1 の傾斜面よりも、押圧方向に対する角度を小さくし、前記爪部を上部から押圧することにより、前記下向ガイド面が前記上向受面に沿って摺動し、前記爪部が内方へ移動することを特徴とする。

請求項 5 記載の本発明は、請求項 1 に記載のチャッキング装置において、前記弾性部材としてコイルばねを用い、前記爪側ストッパーと前記ハブ側ストッパーとの当接位置を、前記コイルばねの中心線よりも下方に設けるとともに前記爪部よりも内方に設けたことを特徴とする。

請求項 6 記載の本発明は、請求項 1 に記載のチャッキング装置において、前記爪本体の下端面を円弧状としたことを特徴とする。

請求項 7 記載の本発明のディスク装置は、請求項 1 から請求項 6 のいずれかに記載のチャッキング装置を用いたディスク装置であって、ベース本体と蓋体とからシャーシ外装を構成し、前記シャーシ外装のフロント面には、ディスクを直接挿入するディスク挿入口を形成し、前記ベース本体に設けたトラバースによってスピンドルモータとピックアップとを保持し、前記スピンドルモータの上面に前記ターンテーブルを備え、前記トラバースを前記ベース本体に対して近接離間させることを特徴とする。

【発明の効果】

【0006】

本発明によれば、ディスク装置の薄型化と小型化を図ることができる。

特に本発明は、ディスクがディスク装置に挿入されていないスタンバイ状態における、ターンテーブル上方のディスク挿入のための高さスペースを小さくすることで、ディスク装置の薄型化を図ることができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0007】

本発明の第 1 の実施の形態によるチャッキング装置は、爪本体をハブ本体に対して外方へ付勢する弾性部材を設け、爪本体は、ディスクと接触する爪部と、弾性部材による外方向への移動を規制する爪側ストッパーとを有し、ハブ本体は、爪部が外方へ突出可能な爪用開口部と、爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーとを有し、ディスクが爪部に保持されている記録・再生状態で、ディスクの厚さが薄い場合には、ディスクが厚い場合と比較して、爪部は外方に移動するとともに、爪部の位置が低くなるものである。本実施の形態によれば、ディスク厚さのばらつきに対応して爪本体のハブ本体の径方向への移動ストロークを大きくしても、爪高さを低く抑えることができ、ディスクがディスク装置に挿入されていないスタンバイ状態における、ターンテーブル上方のディスク挿入のための高さスペースを小さくでき、ディスクが爪部に保持されている記録・再生状態で、爪が、保持されているディスクの上面から上方へ飛び出す高さを小さくできるので、ディスク装置の薄型化を図ることができる。

本発明の第 2 の実施の形態は、第 1 の実施の形態によるチャッキング装置において、爪本体の先方側に設けられた上向ガイド面と、上向ガイド面と対向する位置に設けられた、

ハブ本体の下向受面が、先方側が低くなる傾きをもって、設けられたものである。本実施の形態によれば、爪本体のディスク押さえ面の長さを短くし、爪高さを低く抑えることができる。

本発明の第3の実施の形態によるチャッキング装置は、ターンテーブルのハブ本体の径方向に、複数の爪本体を移動可能に設け、爪本体でディスク中心孔部を押さえディスクを保持するチャッキング装置であって、爪本体をハブ本体に対して外方へ付勢する弾性部材を設け、爪本体は、ディスクと接触する爪部と、弾性部材による外方向への移動を規制する爪側ストッパーとを有し、ハブ本体は、爪部が外方へ突出可能な爪用開口部と、爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーとを有し、爪本体の弾性部材による外方向への移動を規制する爪側ストッパーを、ディスクが爪部に保持されていないスタンバイ状態での爪本体の下端部の下部部品との接触部よりも、先方側に設け、爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーを、下側が先方側に寄った傾斜面としたものである。本実施の形態によれば、スタンバイ状態での爪本体の先端部を下げることができ、ターンテーブル上方のディスク挿入のための高さスペースを小さくすることができる。

本発明の第4の実施の形態は、第1の実施の形態によるチャッキング装置において、爪部の先端部より下方位置に下向ガイド面を設け、下向ガイド面と対向する位置のハブ本体に上向受面を設け、下向ガイド面を、少なくとも第1の傾斜面と第2の傾斜面で構成し、爪部を上部からディスクによって押圧した時に、第1の傾斜面を、爪部の先端部がディスクの中心孔部に挿入され又はディスクの中心孔部に挿入される手前まで上向受面と当接する面とし、第2の傾斜面を、爪部の先端部がディスクの中心孔部に挿入された後に上向受面と当接する面とし、第2の傾斜面を第1の傾斜面よりも、押圧方向に対する角度を小さくし、爪部を上部から押圧することにより、下向ガイド面が上向受面に沿って摺動し、爪部が内方へ移動するである。本実施の形態によれば、負荷変動に対応させることができ、安定した動作を行うことができる。

本発明の第5の実施の形態は、第1の実施の形態によるチャッキング装置において、弾性部材としてコイルばねを用い、爪側ストッパーとハブ側ストッパーとの当接位置を、コイルばねの中心線よりも下方に設けるとともに爪部よりも内方に設けたものである。本実施の形態によれば、爪部の先端が下方に向くようにコイルばねを付勢することができる。

本発明の第6の実施の形態は、第1の実施の形態によるチャッキング装置において、爪本体の下端面を円弧状としたものである。本実施の形態によれば、爪部の先端が上昇する動作を安定して行うことができる。

本発明の第7の実施の形態によるディスク装置は、第1から第6の実施の形態によるチャッキング装置を用いたディスク装置であって、ベース本体と蓋体とからシャーシ外装を構成し、シャーシ外装のフロント面には、ディスクを直接挿入するディスク挿入口を形成し、ベース本体に設けたトラバースによってスピンドルモータとピックアップとを保持し、スピンドルモータの上面にターンテーブルを備え、トラバースをベース本体に対して近接離間させるものである。本実施の形態によれば、ディスクがディスク装置に挿入されていないスタンバイ状態における、ターンテーブル上方のディスク挿入のための高さスペースを小さくできるので、外部からディスクを直接挿入し、または直接排出できる、いわゆるスロットイン方式のディスク装置に適している。

【実施例】

【0008】

以下本発明の一実施例によるチャッキング装置について説明する。

まず、本実施例によるチャッキング装置を構成するハブ本体について説明する。

図1は本実施例によるチャッキング装置のハブ本体の上面側斜視図、図2は同ハブ本体の下面側斜視図、図3は同ハブ本体の正面図、図4は同ハブ本体の背面図、図5は同ハブ本体の側面図、図6は図3におけるA-A断面図、図7は図3におけるB-B断面図である。

ターンテーブルのハブ本体150は、円盤状の上面151と、この上面151の外周に立設された側面152により皿形に構成されている。上面151の中心部には、スピンド

ルモータの回転軸を嵌合させるモータ軸用孔 153 が形成されている。

ハブ本体 150 には、3つの爪用開口部 154 が放射状に設けられている。これらの爪用開口部 154 は、上面 151 の外周から側面 152 に至る範囲に設けられ、上面 151 外周における上面開口幅よりも側面 152 における側面開口幅が大きくなるように構成している。

ハブ本体 150 の裏面側には、モータ軸用孔 153 を形成するリング状リブ 153 A の外周に突出させた 3つのコイル止め 155 を設けている。これらコイル止め 155 は、爪用開口部 154 に向けて放射状に設けている。

また、ハブ本体 150 の裏面側には、リング状リブ 153 A と側面 152 とを接続する複数の接続リブ 150 A が設けられている。そして一対の接続リブ 150 A によって、1つのコイル止め 155 と、このコイル止め 155 の軸線方向に位置する爪用開口部 154 とを含む空間を他空間から隔離するように、爪本体 170 を配置する爪収容空間 150 B を形成している。

爪収容空間 150 B を形成する一対の接続リブの対向する内周面には、ハブ側ストッパー 156 A と、このハブ側ストッパー 156 A の内方に、当該ハブ本体 150 の中心に向かって徐々に高くなる傾斜面からなる内方側ガイド面 156 を設けている。この内方側ガイド面 156 は、少なくとも第 1 の傾斜面と第 2 の傾斜面で構成されている。

一方、側面 152 における爪用開口部 154 の両側部の上面には上向受面 157 が形成され、上面 151 における爪用開口部 154 の両側部の下面には下向受面 158 が形成されている。

【0009】

次に、本実施例によるチャッキング装置を構成する爪本体について説明する。

図 8 は本実施例によるチャッキング装置の爪本体の下面側斜視図、図 9 は同爪本体の上面外方側斜視図、図 10 は同爪本体の上面内方側斜視図、図 11 は同爪本体の側面図、図 12 は同爪本体の側面断面図、図 13 は同爪本体の正面図、図 14 は同爪本体の背面図である。

爪本体 170 は、爪部 171 と、この爪部 171 の両側部に配置されたガイド部 172 によって構成されている。

爪部 171 は、ハブ本体 150 に装着された場合に、ハブ本体 150 の最外周に位置する先端部 171 A と、この先端部 171 A に接続し、平坦面からなる上面 171 B と、先端部 171 A の下方向に接続し、ディスク中心孔部と当接するディスク保持面 171 C とによって構成される。なお、上面 171 B の内方には、テーパ面 171 D を設けている。

爪部 171 の内方には、コイルばねを当接させる後端面 173 が構成され、この後端面 173 には突起によって形成されるコイル止め 175 を備えている。また後端面 173 におけるコイル止め 175 の上部側周囲には窪み 173 A が形成されている。コイルばねの上部が当接する位置の後端面 173 に窪み 173 A を設けることで、コイルばねの上部が当接する面（窪み 173 A）とコイルばねの下部が当接する面（後端面 173）との角度を異ならせている。

そして、コイルばねの上部が後端面 173 の窪み 173 A に当接した状態で、窪み 173 A の面はコイルばねの中心線に垂直となる。

ガイド部 172 の下端面 174 は円弧状に構成されている。また、ガイド部 172 の内方には爪側ストッパー 176 が側方に突出して設けられている。

ガイド部 172 の外方である爪部 171 の側部には、爪部 171 の先端部 171 A より下方位置に下向ガイド面 177 と、ディスク保持面 171 C より高い位置に上向ガイド面 178 とを備えている。なお、爪本体 170 がハブ本体 150 に装着された状態では、下向ガイド面 177 は、上向受面 157 と対向する位置に配置され、爪部 170 を上部から押圧することにより、下向ガイド面 177 は上向受面 157 に沿って摺動する。また、爪本体 170 がハブ本体 150 に装着された状態では、上向ガイド面 178 は、下向受面 158 と対向する位置に配置される。また、上向ガイド面 178 の外方端部を、当該上向ガ

イド面 178 よりも高くしている。また、下向ガイド面 177 は、少なくとも第 1 の傾斜面と第 2 の傾斜面で構成している。

【0010】

次に、図 15 から図 20 を用いて本実施例によるチャッキング装置について、更に詳細な構成とチャッキング動作について説明する。

図 15 は、スタンバイ状態又はディスクがディスク装置内に挿入された直後の状態を示す同チャッキング装置の要部断面図である。

ハブ本体 150 は、スピンドルモータ 31A の上面の中心部に設けられている。そして、爪本体 170 は、ハブ本体 150 とスピンドルモータ 31A のローター側の受け面 31B との間に配置される。

ハブ本体 150 のコイル止め 155 と爪本体 170 のコイル止め 175 との間には、弾性部材としてコイルばね 180 が設けられている。すなわち、爪本体 170 は、このコイルばね 180 によって、ハブ本体 150 の外方に付勢されている。コイルばね 180 は、コイル止め 175 側の外方端部を、コイル止め 155 側の内方端部よりも下方に位置するように設けている。

また、爪本体 170 が外方に飛び出さないように、爪側ストッパー 176 をハブ側ストッパー 156A に当接させている。ここで、爪側ストッパー 176 とハブ側ストッパー 156A との当接位置を、爪部 171 よりもハブ本体 150 の内方であって、コイルばね 180 の中心線よりも下方としている。

図 15 に示すような、ディスクがディスク装置内に挿入された直後の状態では、ツメ本体 170 の爪部 171 は、ハブ 150 の上面 151 の高さ以下に配置されている。また、コイルばね 180 の外方端部は、上部が後端面 173 の窪み 173A に当接している。なお、ディスクが挿入されていないスタンバイ状態においても同様である。

【0011】

図 16 は、図 15 の状態から同チャッキング装置をディスク側に所定距離上昇させた状態を示す同チャッキング装置の要部断面図である。

チャッキング装置の上昇によって、爪部 171 は、上面 171B からディスクにより押圧される。

このように、爪部 171 を上面 171B から押圧することにより、爪側ストッパー 176 が内方側ガイド面 156 に沿って摺動する。すなわち、爪側ストッパー 176 は、ハブ本体 150 の内方に向かって徐々に高くなるように摺動する。一方、この爪側ストッパー 176 の動きとともに、下向ガイド面 177 は上向受面 157 に沿って摺動する。従って、爪本体 170 は、爪側ストッパー 176 と下向ガイド面 177 の摺動によって、ハブ本体 150 の内方へ移動する。なお、爪部 171 を上面 171B から押圧することにより、コイルばね 180 の外方端部の上部は、後端面 173 の窪み 173A から離間し、コイルばね 180 の外方端部の下部が後端面 173 に当接する。

【0012】

図 17 は、爪部の先端部がディスクの中心孔に挿入された状態を示す同チャッキング装置の要部断面図、図 18 は、図 17 の状態から同チャッキング装置をディスク側に所定距離上昇させた状態を示す同チャッキング装置の要部断面図、図 19 は、図 18 の状態から所定時間経過後の状態を示す同チャッキング装置の要部断面図である。

図 17 では、爪部 171 の先端部 171A がディスクの中心孔に挿入された状態を示している。そして、図 17 に示す状態から更に同チャッキング装置をディスク側に上昇させると、図 18 に示すように、爪部 171 の先端部 171A は、ディスクの中心孔の内周面に沿って摺動する。本実施例では、同チャッキング装置の爪部 171 とハブ本体 150 との相互作用によるディスク側への上昇は、図 18 に示す位置までである。図 18 に示す位置、すなわち爪部 171 とハブ本体 150 の相互関係によるディスク側への上昇の限界状態では、爪部 171 の下向ガイド面 177 とハブ本体 150 の上向ガイド面 157 とが接し、爪部 171 の下端面 174 がローター側の受け面 31B に接し、爪部 171 の先端部 171A がディスク中心孔の内周面に接している。コイルばね 180 の付勢力や爪部 17

1の先端部171Aとディスクとの間の摩擦抵抗力の関係を適切に設定することで、図18の状態からは、同チャッキング装置を動作させることなく、爪部171の先端部171Aはディスクの中心孔内壁面を摺動する。図18に示す位置以降の動作では、爪部171の下向ガイド面177はハブ本体150の上向ガイド面157から離れる。そして、爪部171の先端部171Aはディスク中心孔の内周面に接したままで、先端部171Aが少しずつディスク中心孔の内周面を上方に移動する。一方、爪部171の下端面174はローター側の受け面31Bに接したままで、下端部174と受け面31Bとの接触点は、少しずつ内方側に移動する。

【0013】

ここで、内方側ガイド面156は、前述のように少なくとも第1の傾斜面と第2の傾斜面で構成されている。第1の傾斜面は、爪部171が上部からディスクによって押圧された時に、爪部171の先端部171Aがディスクの中心孔部に挿入され又はディスクの中心孔部に挿入される手前まで爪側ストッパー176が当接する面であり、第2の傾斜面は、爪部171の先端部171Aがディスクの中心孔部に挿入された後に爪側ストッパー176が当接する面である。第2の傾斜面を第1の傾斜面よりも、押圧方向に対する角度を小さくしている。

一方、下向ガイド面177は、前述のように少なくとも第1の傾斜面と第2の傾斜面で構成されている。第1の傾斜面は、爪部171の先端部171Aがディスクの中心孔部に挿入され又はディスクの中心孔部に挿入される手前まで上向受面157と当接する面であり、第2の傾斜面は、爪部171の先端部171Aがディスクの中心孔部に挿入された後に上向受面157と当接する面である。第2の傾斜面を第1の傾斜面よりも、押圧方向に対する角度を小さくしている。そして例えば下向ガイド面177の第1の傾斜面を円弧面で構成し、下向ガイド面177の第2の傾斜面を平坦面で構成する。

このように、内方側ガイド面156及び下向ガイド面177を第1の傾斜面と第2の傾斜面で構成することで、特に図18に示す状態からの、爪部171の先端部171Aとディスクの中心孔内壁面との摺動を安定して行わせることができる。

【0014】

図20は、図19の状態から所定時間経過後の状態を示す同チャッキング装置の要部断面図である。

図20では、爪部171の先端部171Aがディスクの上面を越えて突出した状態であり、チャッキングの完了を示し、記録・再生状態となる。

チャッキングの完了時では、コイルばね180の外方端部は、上部が後端面173の窪み173Aに当接している。また、爪部171は、ハブ本体150の上面151より高い位置とする。チャッキング完了状態では、爪部171のディスク保持面171Cがディスク中心孔上端部に接し、爪部171の先端部171Aは、ディスク中心孔よりも外周側にはみ出すとともにディスク上面より上方に飛び出す。一方、爪部171の上向きガイド面178はハブの下向き受面158に接し、爪部171の下端面174はローター側の受け面31Bに接している。

【0015】

次に、図21から図23を用いて厚さの異なるディスクのチャッキング動作について説明する。

図21は、薄いディスクのチャッキング完了状態を示す同チャッキング装置の要部断面図、図22は、中程度厚さのディスクのチャッキング完了状態を示す同チャッキング装置の要部断面図、図23は、厚いディスクのチャッキング完了状態を示す同チャッキング装置の要部断面図である。

図21に示すディスクの厚さが薄い場合には、図22に示すディスクが中程度の場合と比較して、爪本体170はハブ本体150の外方に移動するとともに、爪部171の先端部171Aの位置が低くなる。また、図22に示すディスクの厚さが中程度の場合には、図23に示すディスクが厚い場合と比較して、爪本体170はハブ本体150の外方に移動するとともに、爪部171の先端部171Aの位置が低くなる。このように本実施例に

よれば、ディスク厚さのばらつきに対応して爪本体170のハブ本体150の径方向への移動ストロークを大きくしても、爪高さを低く抑えることができる。

【0016】

以下本実施例によるチャッキング装置を適用したディスク装置について説明する。

図24は本実施例によるディスク装置のベース本体の要部平面図、図25は同ディスク装置の要部側断面図、図26は同ディスク装置のサブスライダーの側面図である。

本実施例によるディスク装置は、ベース本体と蓋体とからシャーシ外装が構成され、このシャーシ外装のフロント面にベゼルが装着される。また本実施例によるディスク装置は、ベゼルに設けたディスク挿入口からディスクを直接挿入するスロットイン方式のディスク装置である。

【0017】

ベース本体10のフロント側には、ディスクを直接挿入するディスク挿入口11を形成している。ベース本体10にはトラバース30が配置されている。

トラバース30は、スピンドルモータ31Aと、ピックアップ32と、ピックアップ32を移動させる駆動手段33とを保持している。スピンドルモータ31Aの回転軸には、ディスクを保持するハブ本体150を備えている。スピンドルモータ31Aはトラバース30の一端側に設けられ、またピックアップ32は、スタンバイ状態やチャッキング状態ではトラバース30の他端側に配置される。ピックアップ32はトラバース30の一端側から他端側までを移動可能に設けられている。駆動手段33は、駆動モータと、ピックアップ32を摺動させる一対のレールと、駆動モータの駆動をピックアップ32に伝達する歯車機構とを有し、一対のレールはトラバース30の一端側と他端側とを接続するように、ピックアップ32の両側部に配置されている。

【0018】

トラバース30には、スピンドルモータ31Aがベース本体10の中央部に位置し、またピックアップ32の往復移動範囲がスピンドルモータ31Aよりもディスク挿入口11側に位置し、またピックアップ32の往復移動方向がディスクの挿入方向と異なるように配設されている。ここで、ピックアップ32の往復移動方向とディスクの挿入方向とは、40～45度の角度としている。

トラバース30は、一対の固定カム34A、34Bによってベース本体10に支持されている。一対の固定カム34A、34Bは、スピンドルモータ31Aよりもピックアップ32側に配設し、ピックアップ32のスタンバイ位置よりもディスク挿入口11側の位置に配設することが好ましい。本実施例では、固定カム34Aはディスク挿入口11の内側近傍の中央部に、固定カム34Bはディスク挿入口11の内側近傍の一端側に設けている。固定カム34A、34Bは、ディスクの挿入方向に延びる所定長さの溝からなり、この溝のディスク挿入口11側の一端側端部は、他端側端部よりもベース本体10から第1のY軸距離だけ離間させている。トラバース30に設けたカムピン35A、35Bは、この固定カム34A、34Bの溝内を摺動することで、トラバース30をディスクの挿入排出方向(X軸方向)に変位させるとともに、ベース本体10に対して近接離間する方向(Z軸方向)に変位させることができる。

【0019】

以下に、このトラバース30を動作させるメインスライダ40とサブスライダ50について説明する。

メインスライダ40とサブスライダ50とは、スピンドルモータ31Aの側方に位置するように配設されている。メインスライダ40は、その一端がシャーシ本体10のフロント面側、その他端がシャーシ本体10のリア面側となる方向に配設されている。また、サブスライダ50は、メインスライダ40と直交する方向に配設されている。

トラバース30を変位させるカム機構は、スライダカム機構51と昇降カム機構52によって構成され、サブスライダ50に設けられている。スライダカム機構51は、サブスライダ50の移動方向に延びる所定長さの溝からなり、この溝はその一端側(メインスライダ40側)端部から他端側端部にかけて、ディスク挿入口11の方向(X軸

方向) に段階的に近接させている。トラバース 3 0 に設けたスライドピン 5 3 は、このスライダークム機構 5 1 の溝内を摺動することで、トラバース 3 0 をディスクの挿入排出方向 (X 軸方向) に変位させることができる。また、昇降カム機構 5 2 は、サブスライダー 5 0 の移動方向に延びる所定長さの溝からなり、この溝はその一端側 (メインスライダー 4 0 側) 端部から他端側端部にかけて、ベース本体 1 0 との距離 (Z 軸距離) を段階的に変化させている。トラバース 3 0 に設けた昇降ピン 5 4 は、この昇降カム機構 5 2 の溝内を摺動することで、トラバース 3 0 をベース本体 1 0 に対して近接離間する方向 (Z 軸方向) に変位させることができる。

【0 0 2 0】

メインスライダー 4 0 の一端側にはローディングモータ (図示せず) が配設されている。そして、このローディングモータの駆動軸とメインスライダー 4 0 の一端側とは歯車機構 (図示せず) を介して連結されている。

このローディングモータの駆動によってメインスライダー 4 0 を長手方向 (X 軸方向) に摺動させることができる。またメインスライダー 4 0 は、カムレバー 7 0 によってサブスライダー 5 0 と連結している。

カムレバー 7 0 は回動支点 7 1 を有し、ピン 7 2 でメインスライダー 4 0 に設けたカム溝 4 1 と係合し、ピン 7 4 でサブスライダー 5 0 に設けたカム溝と係合している。

このカムレバー 7 0 は、メインスライダー 4 0 の移動に連動して、サブスライダー 5 0 を移動させ、サブスライダー 5 0 の移動によってスライダークム機構 5 1 と昇降カム機構 5 2 を動作させてトラバース 3 0 を変位させる機能を有する。

【0 0 2 1】

なお、トラバース 3 0 は、さらに一对の固定カム 3 6 A、3 6 B によってもベース本体 1 0 に支持されている。一对の固定カム 3 6 A、3 6 B は、固定カム 3 4 A、3 4 B とサブスライダー 5 0 との間に配設し、固定カム 3 4 A、3 4 B とサブスライダー 5 0 との間位置に配設することが好ましい。固定カム 3 6 A、3 6 B は、固定カム 3 4 A、3 4 B と同一の構成からなる所定長さの溝からなる。トラバース 3 0 に設けたカムピン 3 7 A、3 7 B は、この固定カム 3 6 A、3 6 B の溝内を摺動することで、トラバース 3 0 をディスクの挿入方向に変位させるとともに、ベース本体 1 0 と近接離間する方向に変位させることができる。

以上説明した、トラバース 3 0、固定カム 3 4 A、3 4 B、3 6 A、3 6 B、メインスライダー 4 0、サブスライダー 5 0、及びローディングモータは、ベース本体 1 0 に設けられ、これらの部材と蓋体 1 3 0 との間に、ディスク挿入空間を形成する。

【0 0 2 2】

次に、ディスクを支持するガイド部材と、ディスクを動作させるレバー部材について説明する。

ベース本体 1 0 のディスク挿入口 1 1 近傍の一端側には、所定長さの第 1 のディスクガイド (図示せず) が設けられている。この第 1 のディスクガイドは、ディスク挿入方向から見た断面が、「コ」の字状の溝を有している。この溝によってディスクは支持される。

一方、ベース本体 1 0 のディスク挿入口 1 1 近傍の他端側には、引き込みレバー 8 0 が設けられ、この引き込みレバー 8 0 の可動側端部に第 2 のディスクガイド 8 1 を備えている。第 2 のディスクガイド 8 1 は、円筒状のローラで構成され、引き込みレバー 8 0 の可動側端部に回動自在に設けられている。また、第 2 のディスクガイド 8 1 のローラ外周には溝が形成され、この溝によってディスクは支持される。

引き込みレバー 8 0 は、可動側端部が固定側端部よりもディスク挿入口 1 1 側で動作するように配置され、固定側端部に回動支点 8 2 を有している。また、引き込みレバー 8 0 の可動側端部と固定側端部との間には所定長さの第 3 のディスクガイド 8 4 が設けられている。また、引き込みレバー 8 0 はピン 8 5 を備え、このピン 8 5 がメインスライダー 4 0 のカム溝 4 2 を摺動することで引き込みレバー 8 0 は動作する。すなわち、引き込みレバー 8 0 は、メインスライダー 4 0 の移動にともなって、第 2 のディスクガイド 8 1 がスピンドルモータ 3 1 A に対して近接離間するように動作する。

【0 0 2 3】

また、ベース本体 1 0 には、排出レバー 1 0 0 が設けられている。この排出レバー 1 0 0 の一端側の可動側端部にはガイド 1 0 1 が設けられている。また、排出レバー 1 0 0 の他端側には、回動支点 1 0 2 が設けられている。なお、排出レバー 1 0 0 は、ピン 1 0 3 とカム溝 4 3 によってメインスライダー 4 0 の動きと連動して動作する。

また、ベース本体 1 0 の排出レバー 1 0 0 と対向する側には排出レバー 1 1 0 が設けられている。この排出レバー 1 1 0 の一端側の可動側端部にはガイド 1 1 1 が設けられている。また、排出レバー 1 1 0 の他端側には、回動支点 1 1 2 が設けられている。なお、排出レバー 1 1 0 は、排出レバー 1 0 0 の動きと同様に動作する。

一方、ベース本体 1 0 のリア側には固定ピン 1 2 0 が設けられている。この固定ピン 1 2 0 によって、ディスクのローディング時やチャッキング時のディスクの位置規制を行っている。

【0 0 2 4】

図 2 5 に示すように、シャーシ外装は、ベース本体 1 0 と蓋体 1 3 0 によって構成され、蓋体 1 3 0 の中央部には、開口部 1 3 2 が設けられている。この開口部 1 3 2 は、ディスクの中心孔よりも大きな半径の円形開口である。従って、ディスクの中心孔に嵌合するスピンドルモータ 3 1 A のハブ本体 1 5 0 よりも大きな開口である。

開口部 1 3 2 の外周部には、ベース本体 1 0 側に突出させた絞り部 1 3 3 が形成されている。

【0 0 2 5】

以下に、図 2 4 から図 3 8 を用いてトラバース 3 0 の動作メカニズムについて説明する。

図 2 4 から図 2 6 のカム機構とピンの位置はディスクのローディング完了状態を示している。

図 2 7 はディスク装置のディスクのチャッキング動作スタートから第 1 の所定時間が経過した状態を示すベース本体の要部平面図、図 2 8 は同状態における要部側断面図、図 2 9 は同状態におけるサブスライダーの側面図である。

そして、図 3 0 は図 2 7 の状態からさらに第 2 の所定時間が経過した状態を示すベース本体の要部平面図、図 3 1 は同状態における要部側断面図、図 3 2 は同状態におけるサブスライダーの側面図である。

また、図 3 3 は図 3 0 の状態からさらに第 3 の所定時間が経過し、トラバースの最上昇状態を示すベース本体の要部平面図、図 3 4 は同状態における要部側断面図、図 3 5 は同状態におけるサブスライダーの側面図である。

そして、図 3 6 は図 3 3 の状態からさらに第 4 の所定時間が経過し、ディスクの記録再生状態を示すベース本体の要部平面図、図 3 7 は同状態における要部側断面図、図 3 8 は同状態におけるサブスライダーの側面図である。

【0 0 2 6】

まず、ディスクのローディング完了状態では、図 2 4 から図 2 6 に示すように、トラバース 3 0 は、最もリア側であって、最もベース本体 1 0 側に近接した位置に配置されている。

すなわちこの状態においては、スライドピン 5 3 は、スライドカム機構 5 1 の一端側（メインスライダー 4 0 側）端部に位置している。従って、トラバース 3 0 は最もリア側に近接した位置に配置されている。また、カムピン 3 5 A、3 5 B は、固定カム 3 4 A、3 4 B の溝の他端側端部に位置している。従って、トラバース 3 0 の他端側（ピックアップ 3 2 側）はベース本体 1 0 に最も近接した位置に配置されている。また、昇降ピン 5 4 は、昇降カム機構 5 2 の一端側（メインスライダー 4 0 側）端部に位置している。従って、トラバース 3 0 の一端側（スピンドルモータ 3 1 A 側）はベース本体 1 0 に最も近接した位置に配置されている。

【0 0 2 7】

図 2 4 に示す状態からメインスライダー 4 0 がディスク挿入口 1 1 の方向に移動し、こ

のメインスライダ 40 の移動に伴ってサブスライダ 50 がメインスライダ 40 の方向に移動する。

そして、チャッキング動作を第 1 の所定時間行った状態では、図 27 から図 29 に示すように、トラバース 30 は、ディスク挿入口 11 の方向に第 1 の X 軸距離だけ移動するとともに、トラバース 30 の他端側は、ベース本体 10 から第 1 の Y 軸距離だけ離間した位置に配置される。

すなわちこの状態においては、スライドピン 53 は、スライドカム機構 51 を第 1 の Y 軸距離だけ移動し、トラバース 30 はディスク挿入口 11 の方向に第 1 の X 軸距離だけ移動する。従って、カムピン 35 A、35 B は、固定カム 34 A、34 B の溝の一端側端部の方向に第 1 の X 軸距離移動し、トラバース 30 の他端側（ピックアップ 32 側）は、ベース本体 10 から第 1 の Z 軸距離だけ離間した位置に配置される。また、昇降ピン 54 は、昇降カム機構 52 の一端側（メインスライダ 40 側）端部から第 1 の Y 軸距離だけ移動するが、この第 1 の Y 軸距離の範囲にある溝は同一高さなので、トラバース 30 の一端側（スピンドルモータ 31 A 側）はベース本体 10 に最も近接した位置に保持される。

【0028】

図 27 に示す状態から、さらにメインスライダ 40 がディスク挿入口 11 の方向に移動することで、サブスライダ 50 はさらにメインスライダ 40 の方向に移動する。

そして、図 27 に示す状態からさらにチャッキング動作を第 2 の所定時間行った状態では、図 30 から図 32 に示すように、トラバース 30 の他端側は、ベース本体 10 から第 2 の Z 軸距離（第 2 の Z 軸距離 > 第 1 の Z 軸距離）だけ離間した位置に配置される。

すなわちこの状態においては、スライドピン 53 は、スライドカム機構 51 を第 2 の Y 軸距離だけ移動するが、この移動範囲ではスライドカム機構 51 の溝は、サブスライダ 50 の移動方向（Y 軸方向）と平行に設けているので、トラバース 30 はディスク挿入口 11 の方向には移動しない。従って、カムピン 35 A、35 B も、固定カム 34 A、34 B の溝内を移動しない。また、昇降ピン 54 は、昇降カム機構 52 の溝を第 2 の Y 軸距離だけ移動し、トラバース 30 の一端側（スピンドルモータ 31 A 側）をベース本体 10 から第 2 の Z 軸距離だけ移動させる。

【0029】

図 30 に示す状態から、さらにメインスライダ 40 がディスク挿入口 11 の方向に移動することで、サブスライダ 50 はさらにメインスライダ 40 の方向に移動する。

そして、図 30 に示す状態からさらにチャッキング動作を第 3 の所定時間行った状態では、図 33 から図 35 に示すように、トラバース 30 の他端側は、ベース本体 10 から最も離間した第 3 の Z 軸距離に配置される。

すなわちこの状態においては、スライドピン 53 は、スライドカム機構 51 を第 3 の Y 軸距離だけ移動するが、この移動範囲ではスライドカム機構 51 の溝は、サブスライダ 50 の移動方向（Y 軸方向）と平行に設けているので、トラバース 30 はディスク挿入口 11 の方向には移動しない。従って、カムピン 35 A、35 B も、固定カム 34 A、34 B の溝内を移動しない。また、昇降ピン 54 は、昇降カム機構 52 の溝を第 3 の Y 軸距離だけ移動し、トラバース 30 の一端側（スピンドルモータ 31 A 側）をベース本体 10 から第 3 の Z 軸距離（最上昇高さ）に移動させる。この状態でハブ本体 150 のディスクへのチャッキングが完了する。

【0030】

図 33 に示す状態から、さらにメインスライダ 40 がディスク挿入口 11 の方向に移動することで、サブスライダ 50 はさらにメインスライダ 40 の方向に移動する。

そして、図 36 から図 38 に示すように、トラバース 30 はディスク挿入口 11 の方向に移動するとともに、トラバース 30 の他端側は、ベース本体 10 に近接する方向に移動し第 1 の Z 軸距離の位置に配置される。

すなわちこの状態においては、スライドピン 53 は、スライドカム機構 51 を第 4 の Y 軸距離だけ移動し、トラバース 30 はディスク挿入口 11 の方向に第 2 の X 軸距離だけ移動する。従って、カムピン 35 A、35 B は、固定カム 34 A、34 B の溝の一端側端部

に向けて第 2 の X 軸距離だけ移動するが、トラバース 3 0 の他端側（ピックアップ 3 2 側）高さは変わらない。また、昇降ピン 5 4 は、昇降カム機構 5 2 の溝を第 4 の Y 軸距離だけ移動し、トラバース 3 0 の一端側（スピンドルモータ 3 1 A 側）をベース本体 1 0 の方向に移動させ第 1 の Z 軸距離の位置に配置させる。

【0 0 3 1】

以上の動作によって、ディスクを蓋体 1 3 0 から離間させるとともに、固定ピン 1 2 0 から離間させることで、ディスクは再生記録状態となる。

また、装着されたディスクを排出する時には、ローディングモータを駆動し、メインスライダ 4 0 をその他端側の方向に移動することにより行われ、基本的には上記の動作が逆に行われる。

【産業上の利用可能性】

【0 0 3 2】

本発明のチャッキング装置は、表示手段と入力手段と演算処理手段などを一体化した、いわゆるノート型パソコン本体に内蔵、または一体的にセットされるディスク装置に有用である。

【図面の簡単な説明】

【0 0 3 3】

【図 1】 本発明の一実施例によるチャッキング装置のハブ本体の上面側斜視図

【図 2】 同ハブ本体の下面側斜視図

【図 3】 同ハブ本体の正面図

【図 4】 同ハブ本体の背面図

【図 5】 同ハブ本体の側面図

【図 6】 図 3 における A - A 断面図

【図 7】 図 3 における B - B 断面図

【図 8】 本実施例によるチャッキング装置の爪本体の下面側斜視図

【図 9】 同爪本体の上面外方側斜視図

【図 1 0】 同爪本体の上面内方側斜視図

【図 1 1】 同爪本体の側面図

【図 1 2】 同爪本体の側面断面図

【図 1 3】 同爪本体の正面図

【図 1 4】 同爪本体の背面図

【図 1 5】 スタンバイ状態又はディスクがディスク装置内に挿入された直後の状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 1 6】 図 1 5 の状態から同チャッキング装置をディスク側に所定距離上昇させた状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 1 7】 爪部の先端部がディスクの中心孔に挿入された状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 1 8】 図 1 7 の状態から同チャッキング装置をディスク側に所定距離上昇させた状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 1 9】 図 1 8 の状態から所定時間経過後の状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 2 0】 図 1 9 の状態から所定時間経過後の状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 2 1】 薄いディスクのチャッキング完了状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 2 2】 中程度厚さのディスクのチャッキング完了状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 2 3】 厚いディスクのチャッキング完了状態を示す同チャッキング装置の要部断面図

【図 2 4】 本実施例によるディスク装置のベース本体の要部平面図

- 【図 25】 同ディスク装置の要部側断面図
- 【図 26】 同ディスク装置のサブスライダーの側面図
- 【図 27】 本実施例によるディスク装置のディスクのチャッキング動作スタートから第 1 の所定時間が経過した状態を示すベース本体の要部平面図
- 【図 28】 同状態における要部側断面図
- 【図 29】 同状態におけるサブスライダーの側面図
- 【図 30】 図 4 の状態からさらに第 2 の所定時間が経過した状態を示すベース本体の要部平面図
- 【図 31】 同状態における要部側断面図
- 【図 32】 同状態におけるサブスライダーの側面図
- 【図 33】 図 7 の状態からさらに第 3 の所定時間が経過し、トラバースの最上昇状態を示すベース本体の要部平面図
- 【図 34】 同状態における要部側断面図
- 【図 35】 同状態におけるサブスライダーの側面図
- 【図 36】 図 10 の状態からさらに第 4 の所定時間が経過し、ディスクの記録再生状態を示すベース本体の要部平面図
- 【図 37】 同状態における要部側断面図
- 【図 38】 同状態におけるサブスライダーの側面図

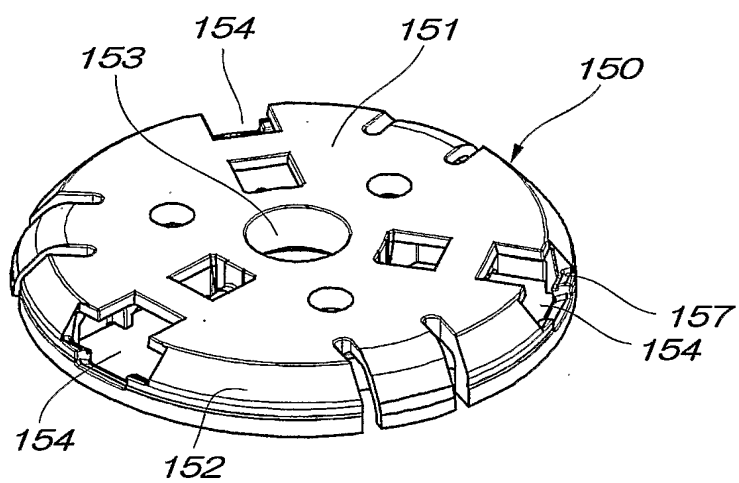
【符号の説明】

【0034】

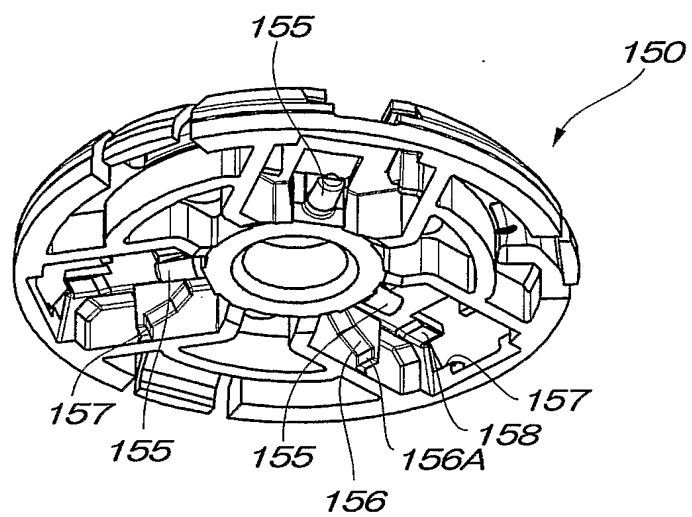
- 150 ハブ本体
- 155 コイル止め
- 156A ハブ側ストッパー
- 156 内方側ガイド面
- 157 上向受面
- 170 爪本体
- 171 爪部
- 171A 先端部
- 171B 上面
- 171C ディスク保持面
- 171D テーパー面
- 172 ガイド部
- 173 後端面
- 173A 窪み
- 174 下端面
- 175 コイル止め
- 176 爪側ストッパー
- 177 下向ガイド面
- 178 上向ガイド面
- 180 コイルばね

【書類名】 図面

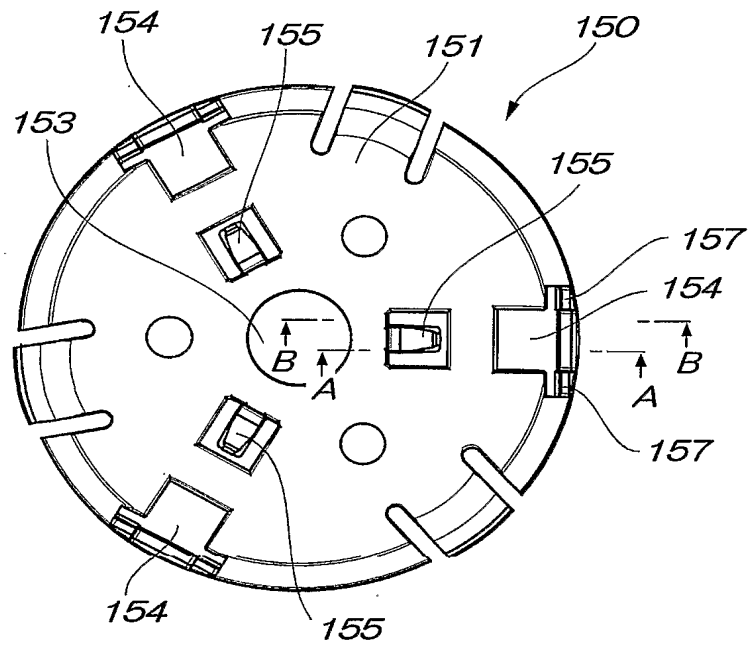
【図 1】



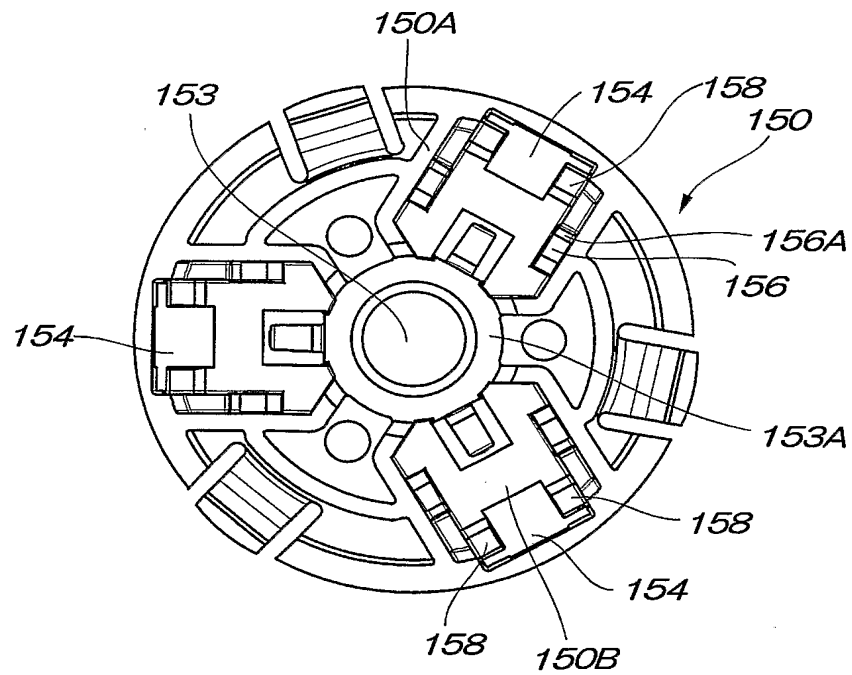
【図 2】



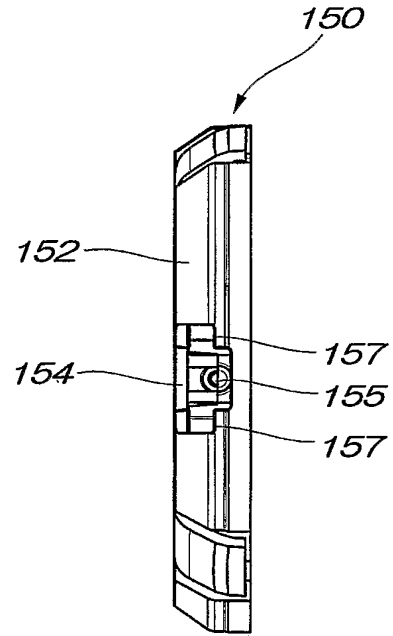
【図 3】



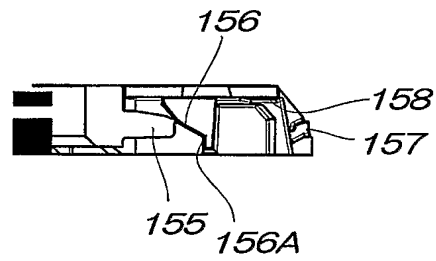
【図 4】



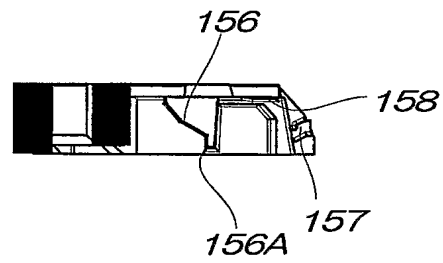
【図 5】



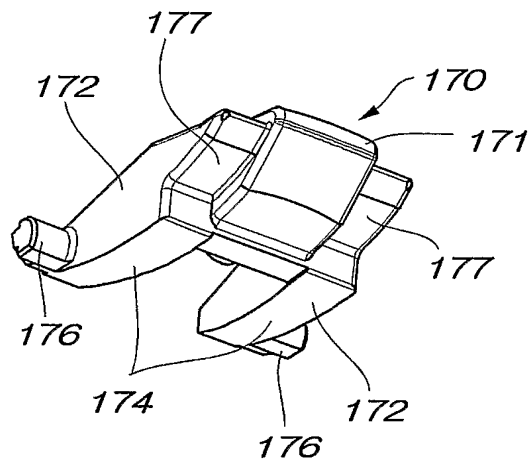
【図 6】



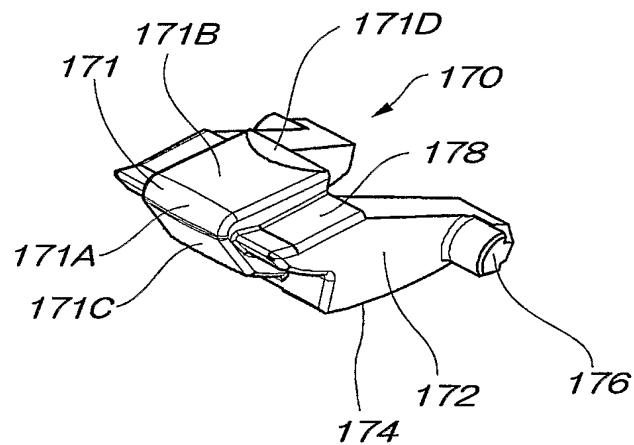
【図 7】



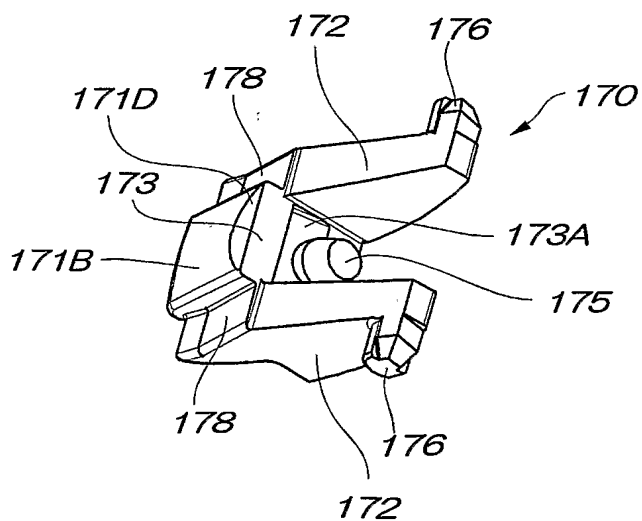
【図 8】



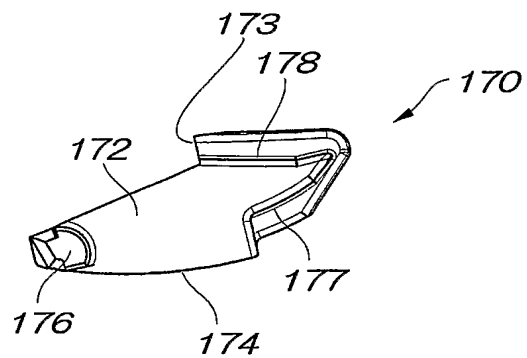
【図 9】



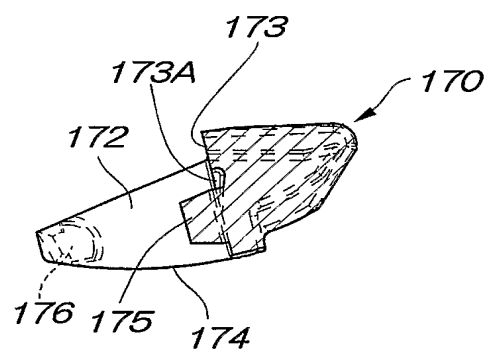
【図 10】



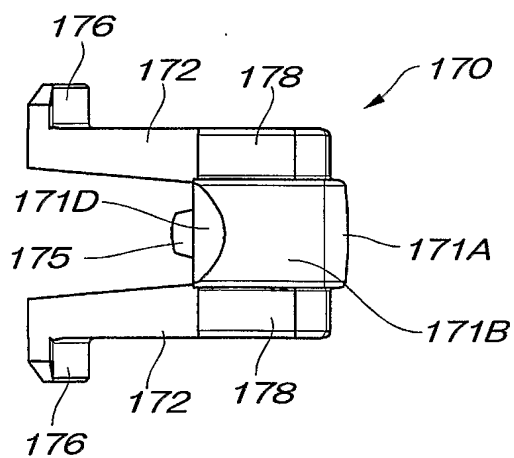
【図 11】



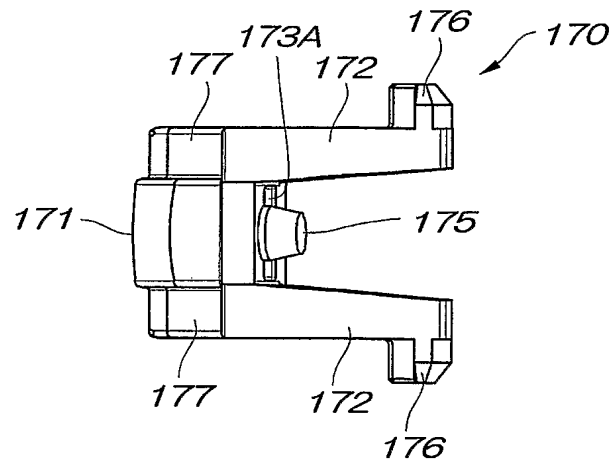
【図 12】



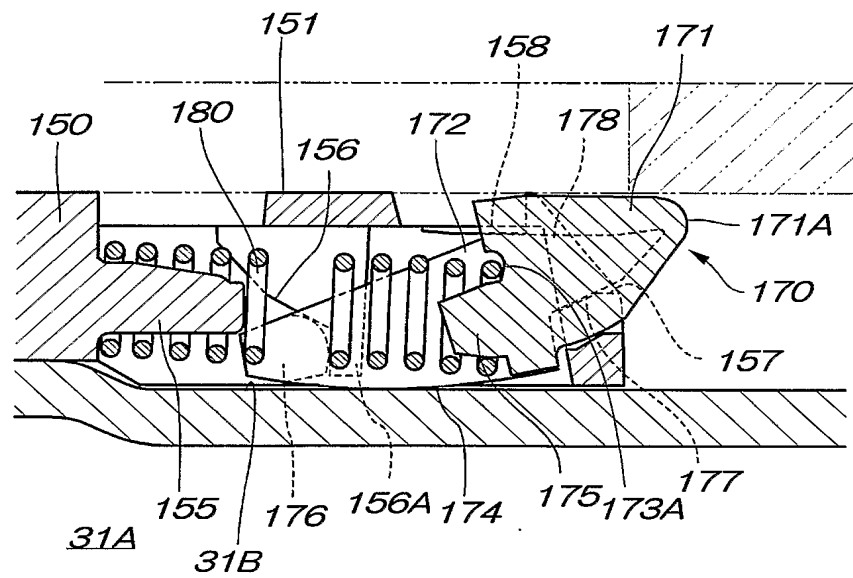
【図 13】



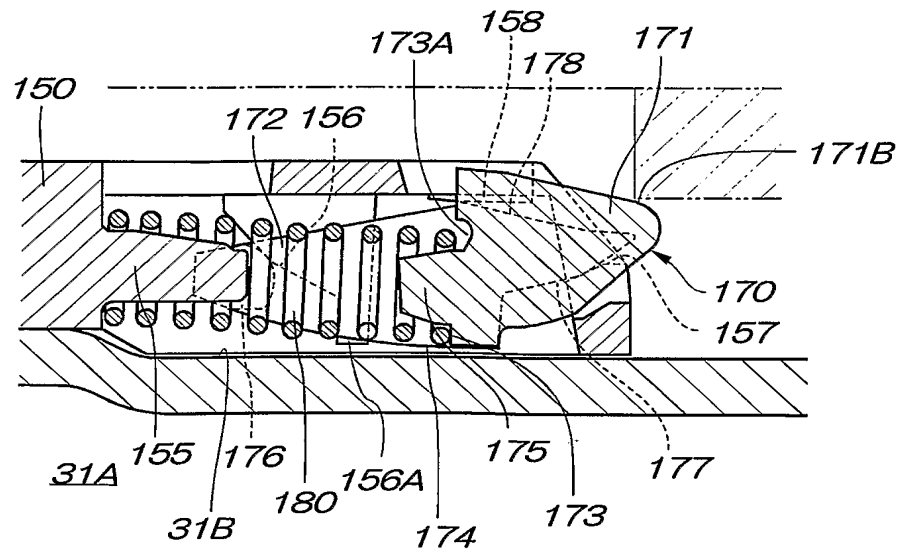
【図 14】



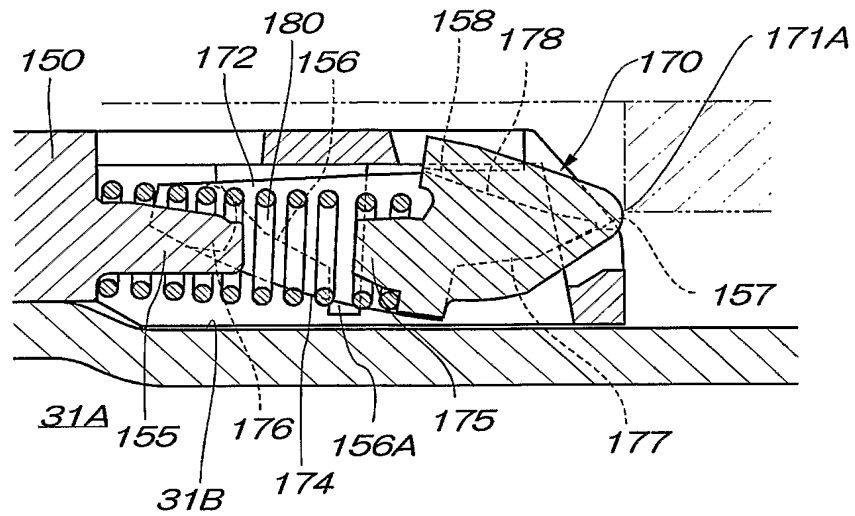
【図 15】



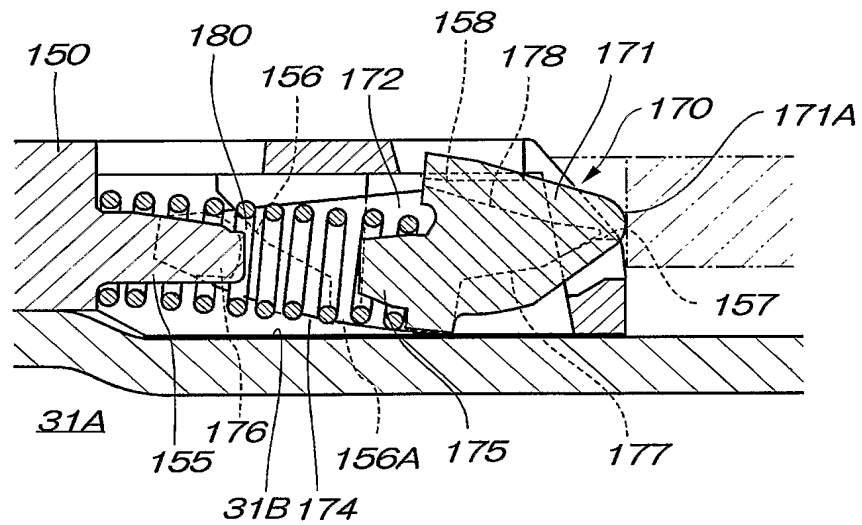
【図 16】



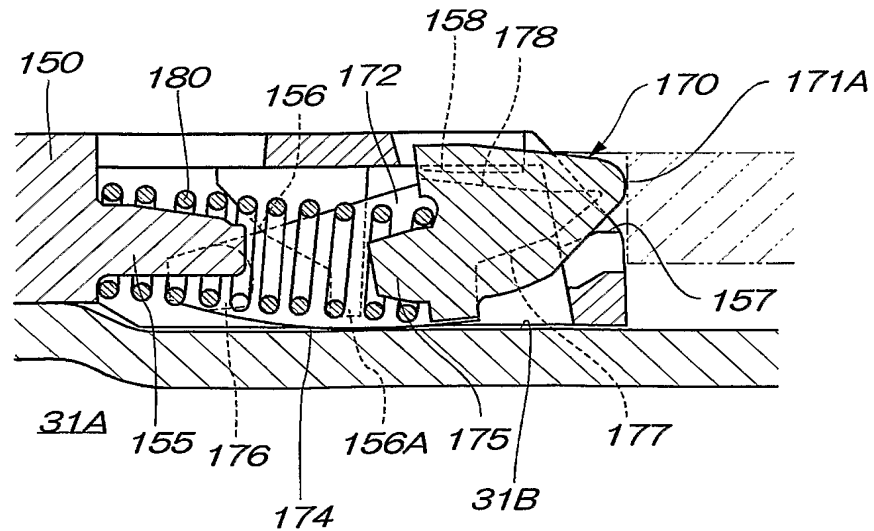
【図 17】



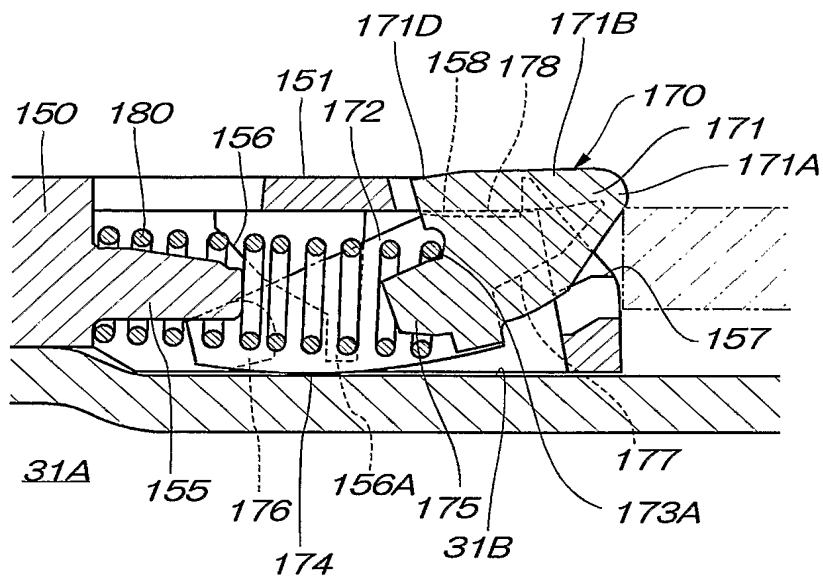
【図 18】



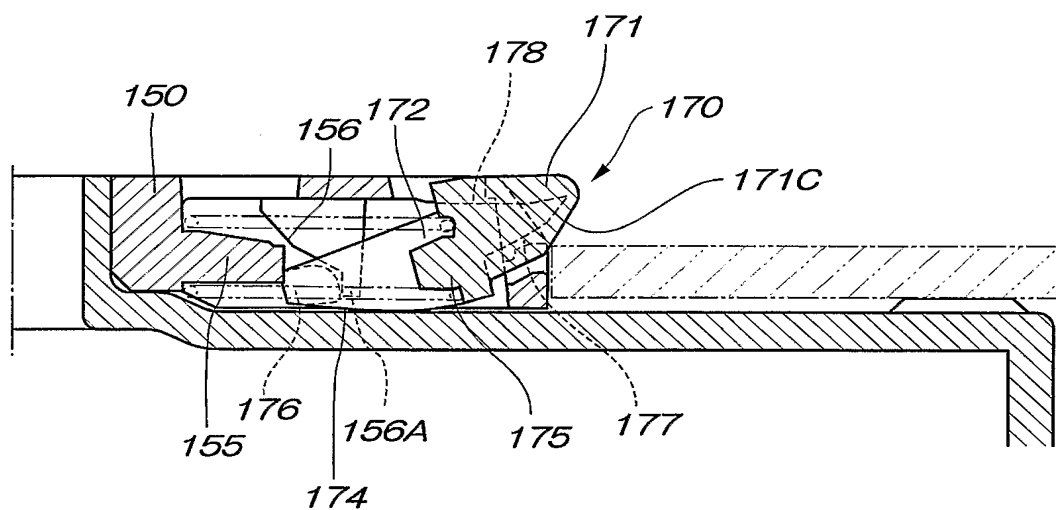
【図 19】



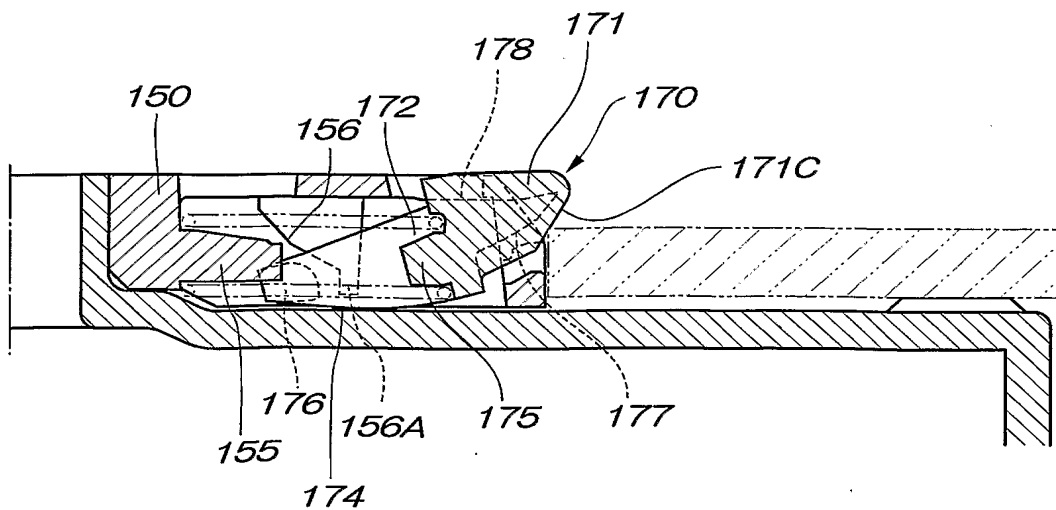
【図 20】



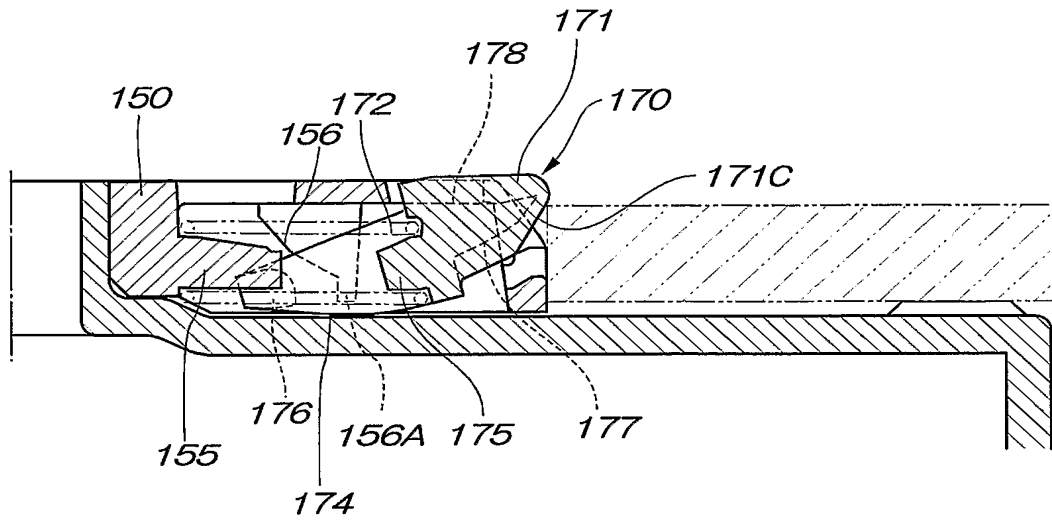
【図 21】



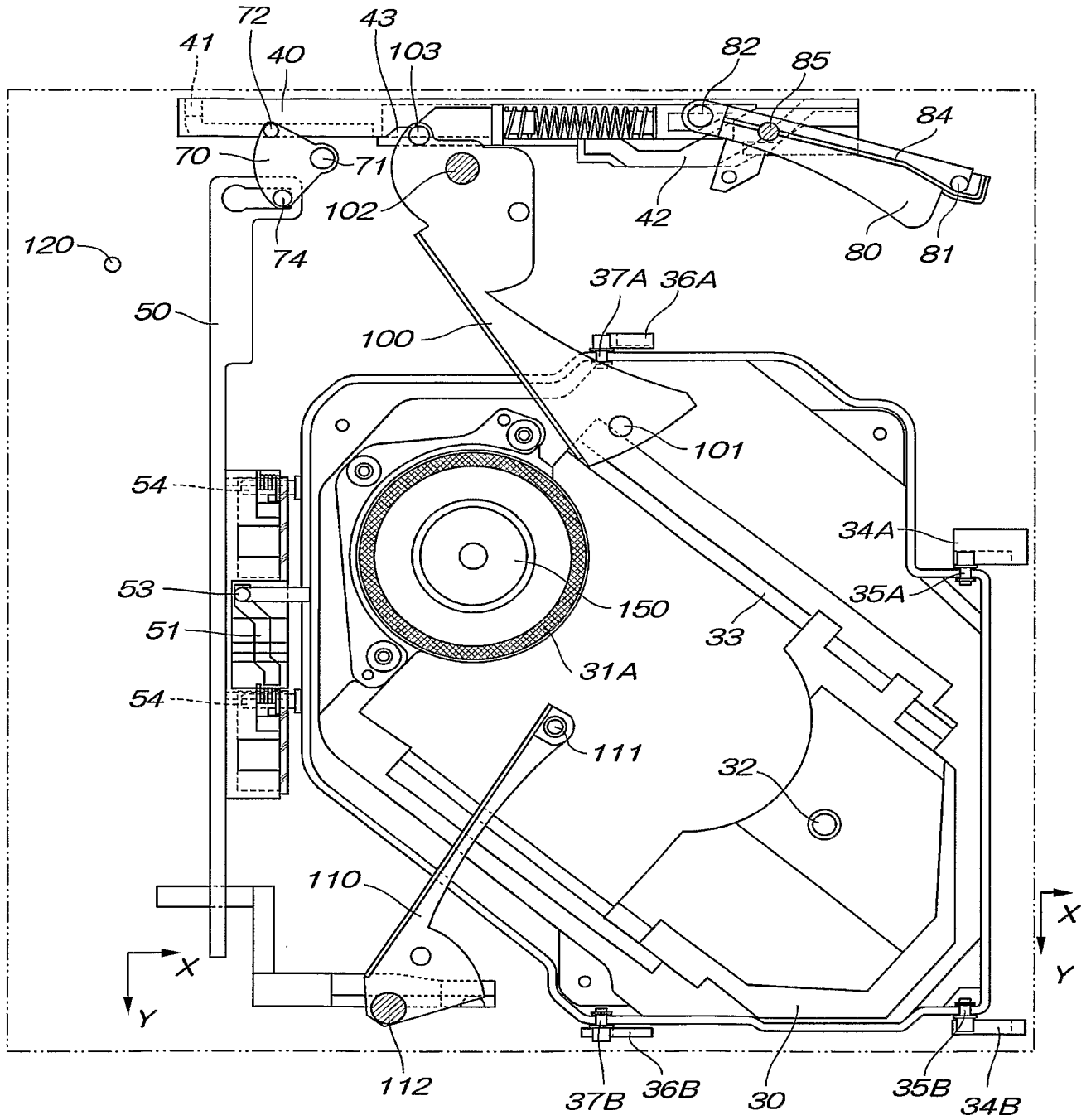
【図 22】



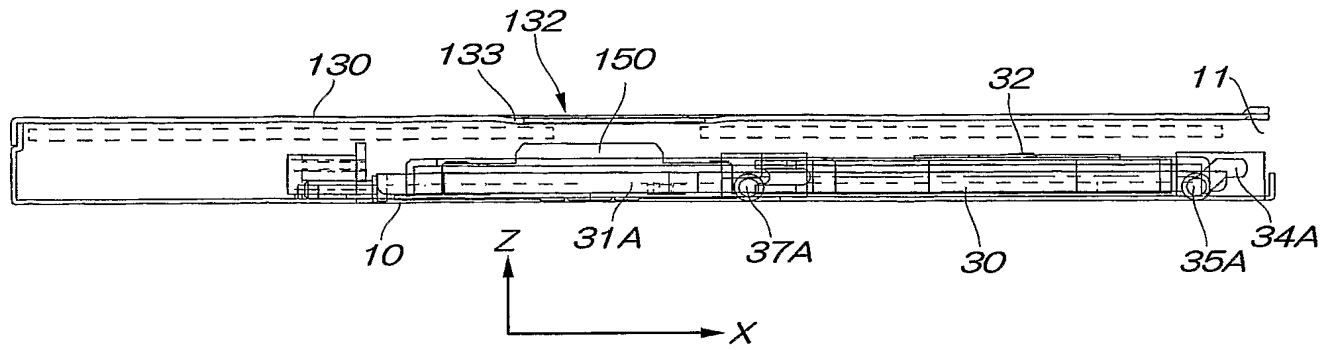
【図 23】



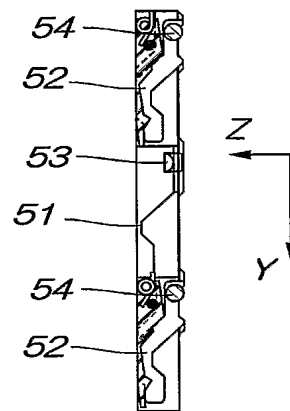
【図 24】



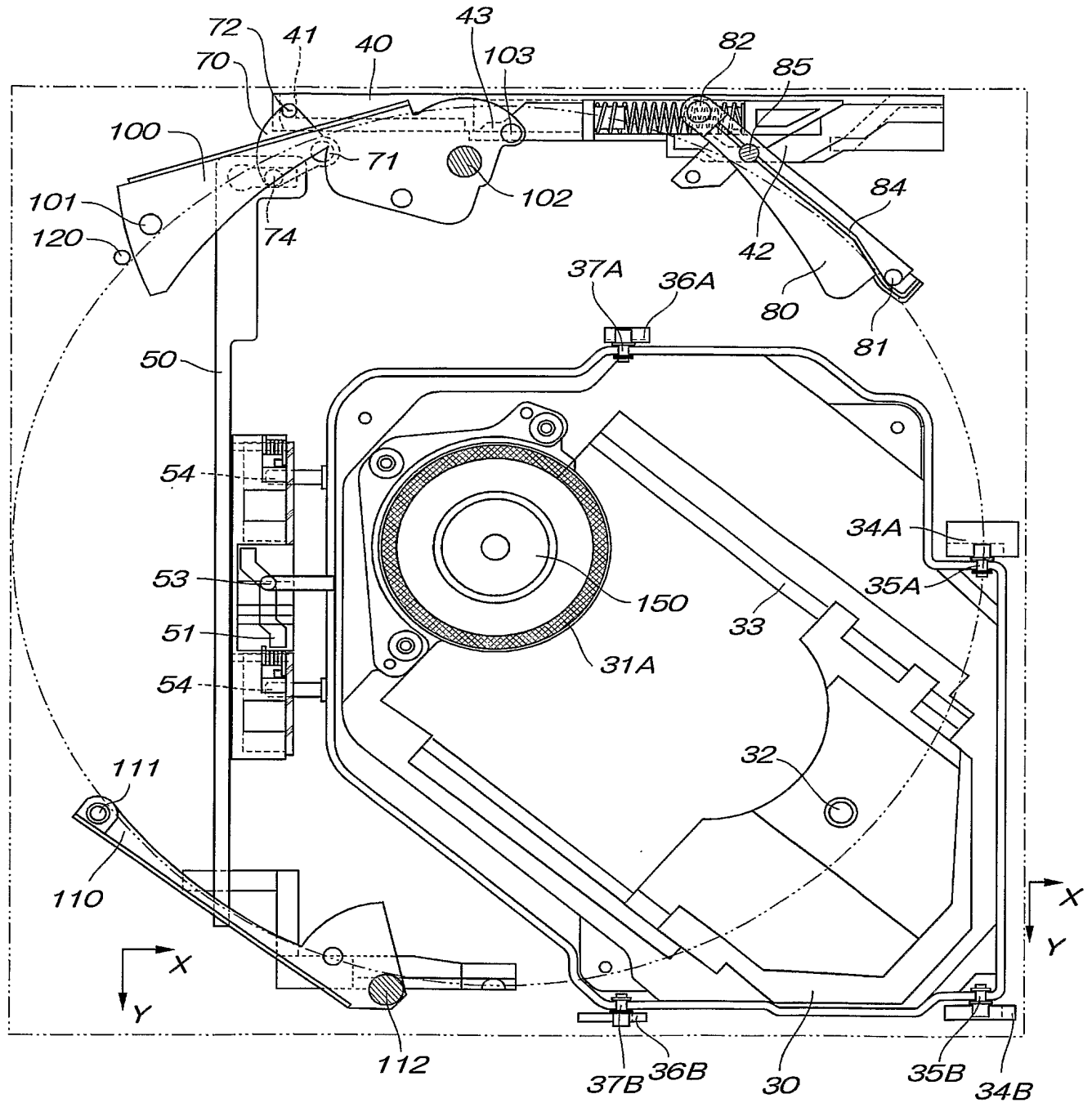
【図 25】



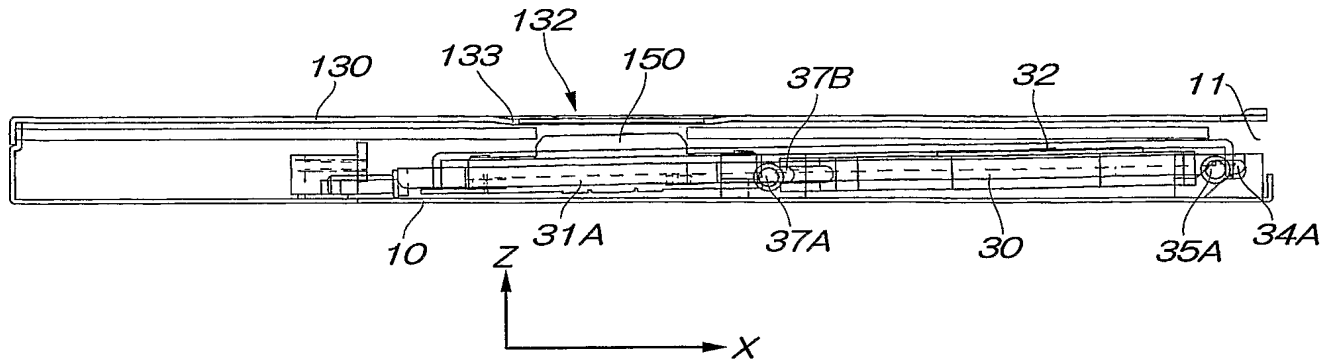
【図 26】



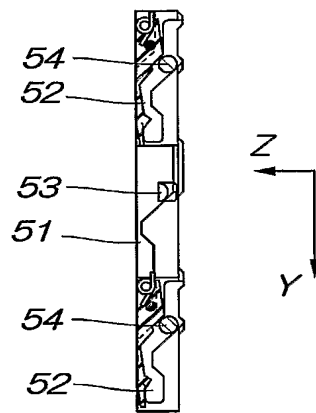
【図 27】



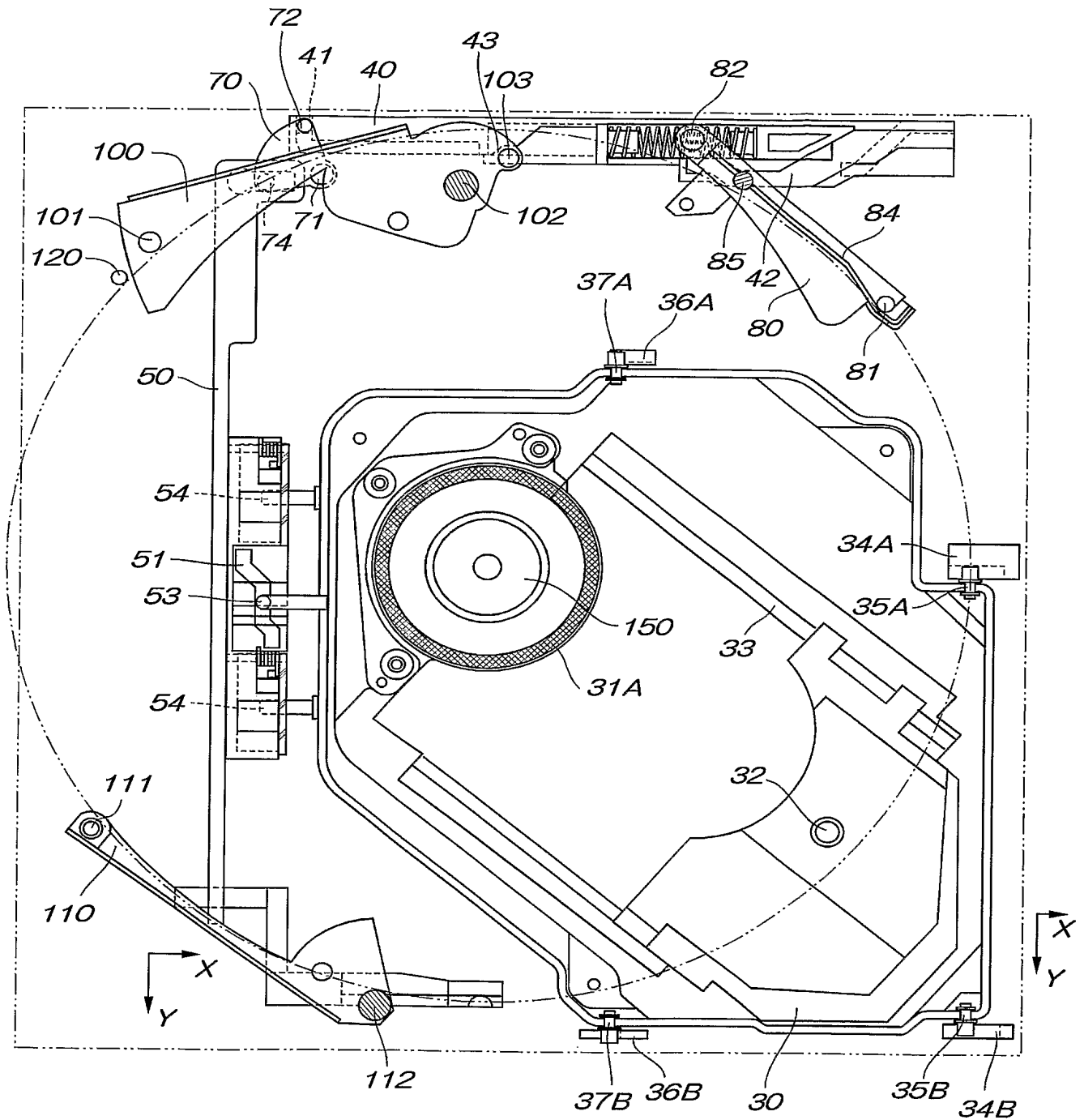
【図 28】



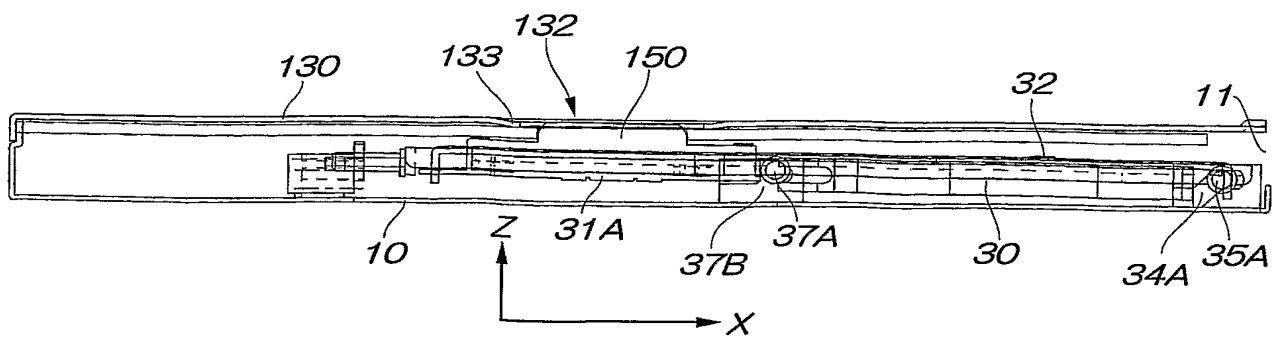
【図 29】



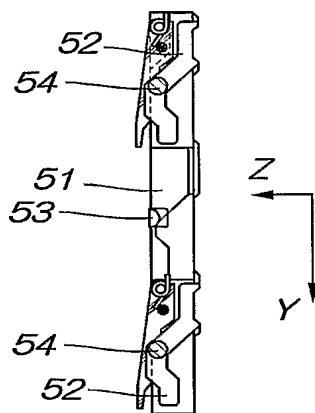
【図 30】



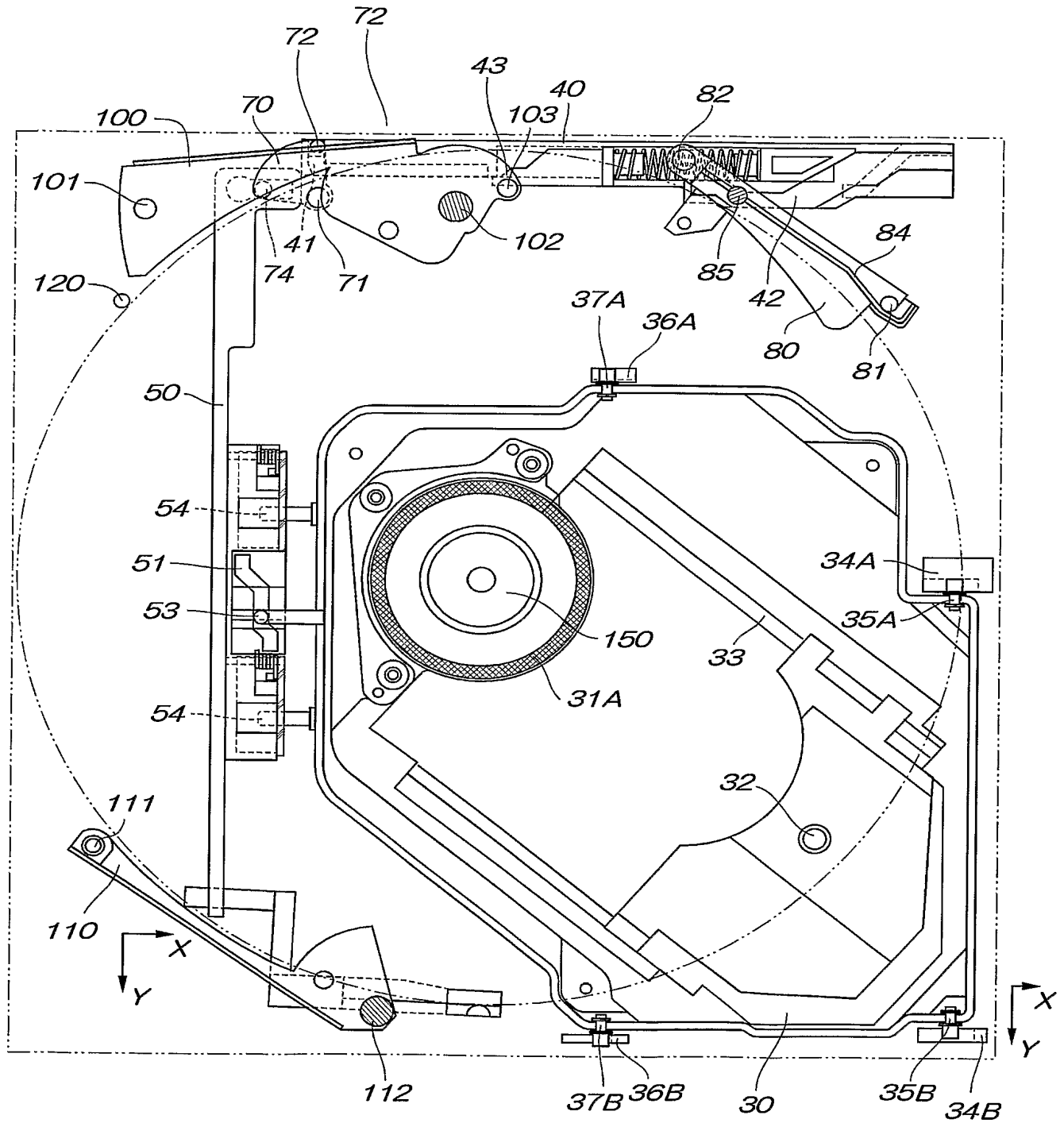
【図 31】



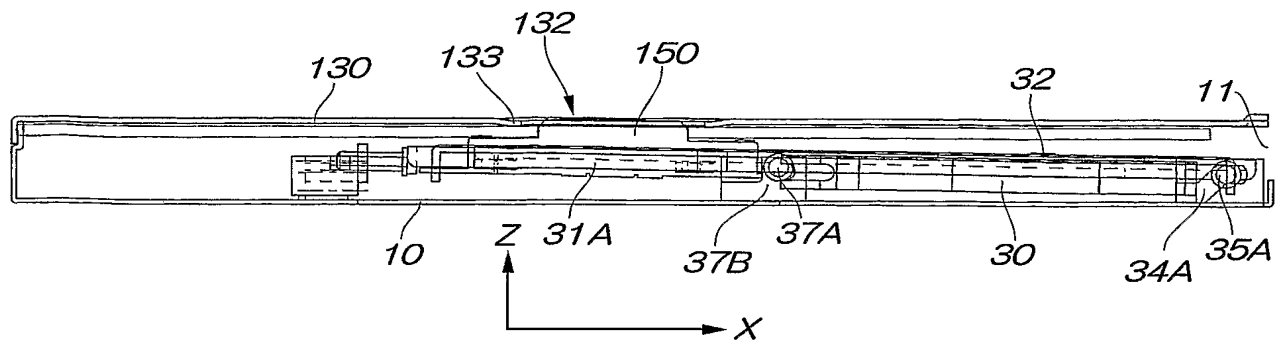
【図 32】



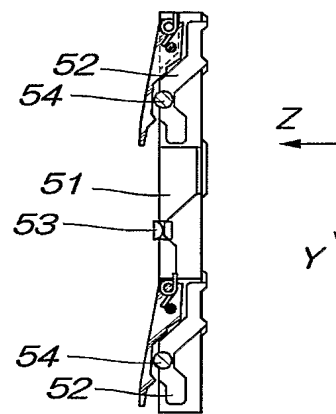
【図 33】



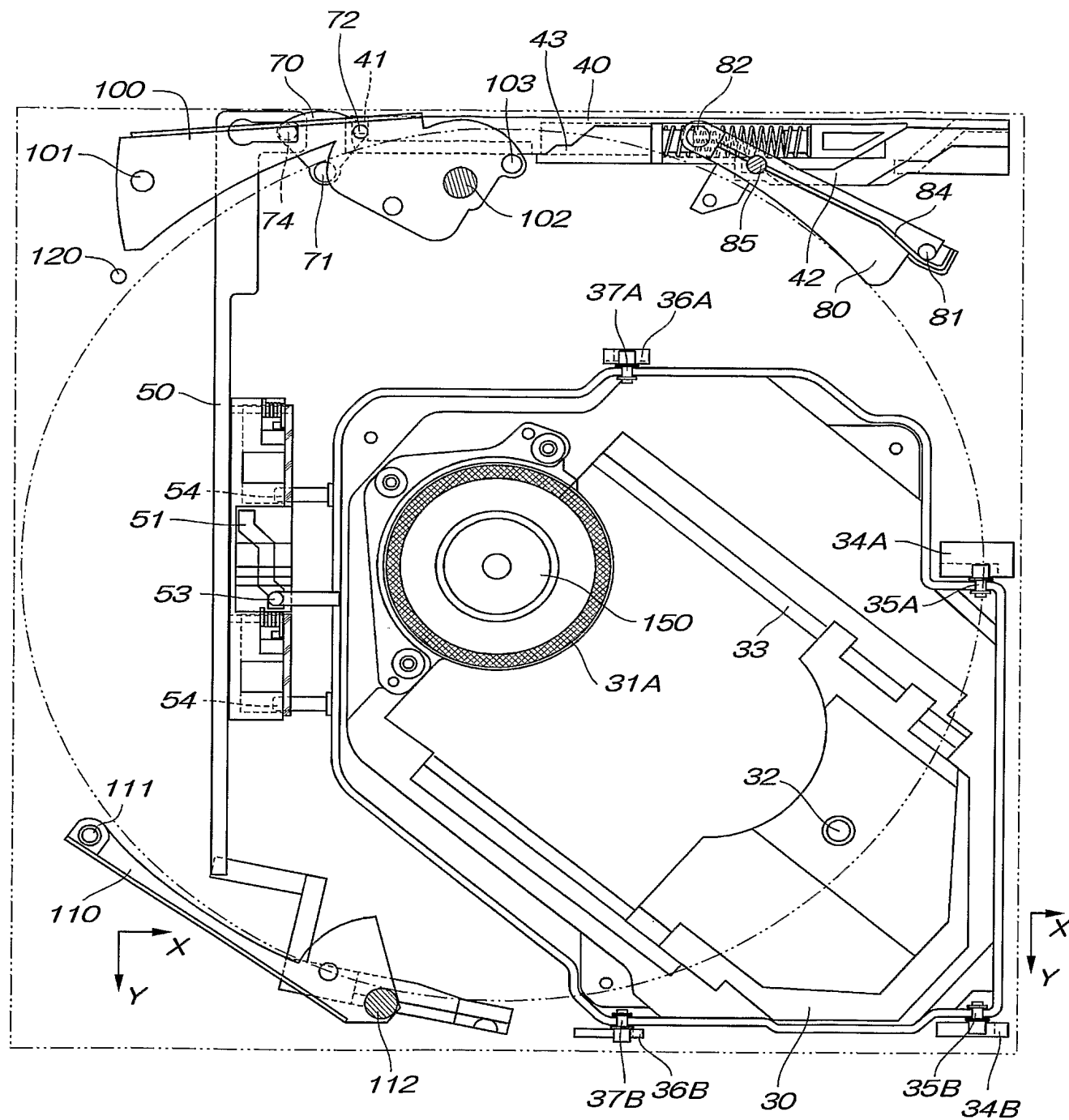
【図 34】



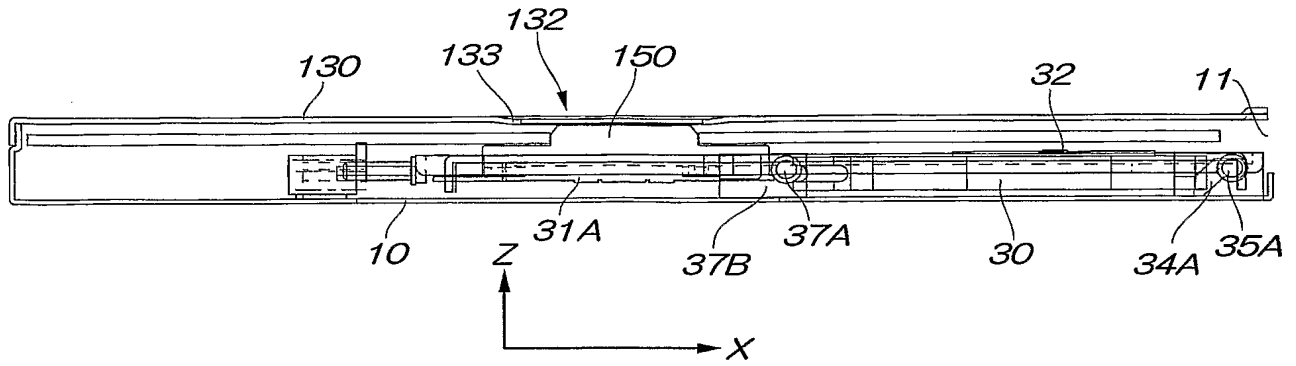
【図 35】



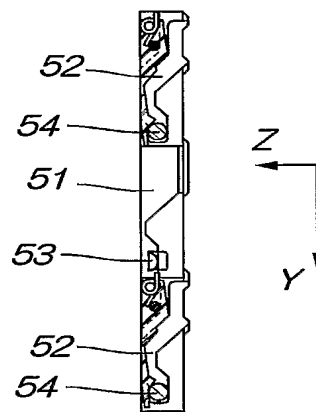
【図 36】



【図 37】



【図 38】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 薄型化と小型化を図ることができるチャッキング装置を提供すること。

【解決手段】 ターンテーブルのハブ本体の径方向に、複数の爪本体を移動可能に設け、前記爪本体でディスク中心孔部を押さえてディスクを保持するチャッキング装置であって、前記爪本体を前記ハブ本体に対して外方へ付勢する弾性部材を設け、前記爪本体は、前記ディスクと接触する爪部と、前記弾性部材による外方向への移動を規制する爪側ストッパーとを有し、前記ハブ本体は、前記爪部が外方へ突出可能な爪用開口部と、前記爪側ストッパーと当接するハブ側ストッパーとを有し、前記ディスクが前記爪部に保持されている記録・再生状態で、前記ディスクの厚さが薄い場合には、前記ディスクが厚い場合と比較して、前記爪部は外方に移動するとともに、前記爪部の位置が低くなることを特徴とするチャッキング装置。

【選択図】 図 15

認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2004-061022
受付番号	50400360675
書類名	特許願
担当官	金井 邦仁 3072
作成日	平成16年 3月 5日

<認定情報・付加情報>

【提出日】 平成16年 3月 4日

【特許出願人】

【識別番号】 000005821

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真1006番地

【氏名又は名称】 松下電器産業株式会社

【代理人】 申請人

【識別番号】 100087745

【住所又は居所】 東京都新宿区高田馬場2丁目14番4号 八城ビル3階

【氏名又は名称】 清水 善▲廣▼

【選任した代理人】

【識別番号】 100098545

【住所又は居所】 東京都新宿区高田馬場2丁目14番4号 八城ビル3階

【氏名又は名称】 阿部 伸一

【選任した代理人】

【識別番号】 100106611

【住所又は居所】 東京都新宿区高田馬場2丁目14番4号 八城ビル3階

【氏名又は名称】 辻田 幸史

特願 2004-061022

ページ： 1/E

出願人履歴情報

識別番号

[000005821]

1. 変更年月日

1990年 8月28日

[変更理由]

新規登録

住所

大阪府門真市大字門真1006番地

氏名

松下電器産業株式会社